

03/11/04

PATENT APPLICATION

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

In re Application of : Fritz LEBER and Jürgen LEGNER
Serial no. :
For : METHOD FOR THE OPERATION OF A DRIVE
TRAIN FOR POWERING A MOBILE VEHICLE
Docket : ZAHFRI P603US

MAIL STOP PATENT APPLICATION
The Commissioner for Patents
U.S. Patent & Trademark Office
P. O. Box 1450
Alexandria, VA 22313-1450

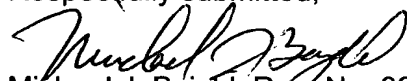
SUBMISSION OF CERTIFIED COPY

Dear Sir:

A claim for priority is hereby made under the provisions of 35 U.S.C. § 119 for the above-identified United States Patent Application based upon German Patent Application No. 103 14 337.8 filed March 28, 2003. A certified copy of said German application is enclosed herewith.

In the event that there are any fee deficiencies or additional fees are payable, please charge the same or credit any overpayment to our Deposit Account (Account No. 04-0213).

Respectfully submitted,



Michael J. Bujold, Reg. No. 32,018

Customer No. 020210

Davis & Bujold, P.L.L.C.

Fourth Floor

500 North Commercial Street

Manchester NH 03101-1151

Telephone 603-624-9220

Facsimile 603-624-9229

E-mail: patent@davisandbujold.com



Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

Aktenzeichen: 103 14 337.8

Anmeldetag: 28. März 2003

Anmelder/Inhaber: ZF Friedrichshafen AG, Friedrichshafen/DE

Bezeichnung: Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs
zum Antrieb eines Mobil-Fahrzeugs

IPC: F 16 D, B 60 K, B 60 T

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 2. Mai 2003
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag

Hobinger

Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs
zum Antrieb eines Mobil-Fahrzeugs

5 Die Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs nach der im Oberbegriff von Anspruch 1 näher definierten Art.

10 Gattungsgemäße Antriebsstränge befinden sich vorzugsweise in Arbeitsmaschinen, wie Stapler, Telehandler, Radlader oder Grader. Insbesondere bei Stapler, Telehandler oder Grader besteht die Notwendigkeit, eine vom Fahrer vorgegebene Fahrgeschwindigkeit konstant zu halten. Ebenso besteht die Forderung, die Zugkraft des Fahrzeugs zu begrenzen. Bei
15 Arbeitsmaschinen treibt eine Antriebsmaschine einerseits den Fahrtrieb über den hydrodynamischen Drehmomentwandler und andererseits einen Nebenabtrieb für beispielsweise die Arbeitshydraulik an. Benötigt die Arbeitshydraulik vermehrt Leistung, so wird häufig die Drehzahl der Antriebsmaschine
20 angehoben, wodurch sich ebenfalls die Betriebsbedingungen des hydrodynamischen Drehmomentwandlers verändern. Dies erschwert zusätzlich das Bewegen des Fahrzeugs mit konstanter Fahrgeschwindigkeit.

25 Die DE 195 21 458 A1 offenbart eine elektrohydraulische Steuervorrichtung für den Antrieb einer Maschine. Hierbei hat der Fahrer ein erstes Pedal, mit welchem er die Drehzahl der Antriebsmaschine erhöhen kann, und ein zweites Pedal, mit welchem er eine Kupplung zwischen der Antriebs-
30 maschine und einem Pumpenrad des hydrodynamischen Drehmomentwandlers in einen Schlupfzustand bringen kann. Um nun ausreichend Drehzahl für die Arbeitshydraulik bereitzustellen, wird einerseits das Pedal für die Drehzahl der An-

5 triebsmaschine betätigt, und um gleichzeitig die Geschwindigkeit des Fahrzeugs zu reduzieren, wird gleichzeitig das Pedal zur Deaktivierung der Kupplung zwischen der Antriebsmaschine und dem Pumpenrad gedrückt. Ein Einstellen einer konstanten Fahrgeschwindigkeit ist nahezu unmöglich.

10 Der vorliegenden Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, die Fahrgeschwindigkeit bei einem Fahrzeug mit hydrodynamischem Drehmomentwandler und Nebenabtrieb nahezu konstant zu halten.

Die Aufgabe wird mit einem, auch die kennzeichnenden Merkmale des Hauptanspruchs aufweisenden Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs gelöst.

15 Erfindungsgemäß befindet sich zwischen der Antriebsmaschine und dem Pumpenrad des hydrodynamischen Drehmomentwandlers eine Kupplung. Diese Kupplung kann innerhalb des hydrodynamischen Drehmomentwandlers oder separat vor bzw.
20 hinter dem hydrodynamischen Drehmomentwandler angeordnet sein. Die Antriebsmaschine treibt zusätzlich mindestens einen Nebenabtrieb an, welcher vorzugsweise als hydraulische Pumpe ausgebildet ist. Die Kupplung zwischen der Antriebsmaschine und dem Pumpenrad wird so angesteuert, dass
25 unabhängig von der Drehzahl der Antriebsmaschine eine aktuelle Geschwindigkeit des Mobil-Fahrzeugs einer Geschwindigkeitsvorgabe entspricht. Hierbei wird vorzugsweise am Antrieb oder am Abtrieb des schaltbaren Getriebes, welches dem hydrodynamischen Drehmomentwandler nachgeschaltet angeordnet ist, oder an Gelenkwellen oder den Fahrzeugrädern
30 Drehzahlsensoren angeordnet, aus dessen Signalen eine elektronische Steuereinheit die aktuelle Fahrgeschwindigkeit ermittelt. Diese aktuelle Fahrgeschwindigkeit wird mit ei-

ner Soll-Fahrgeschwindigkeit, welche beispielsweise von der elektronischen Steuereinheit von einem Signal eines Fahrpedals ermittelt wird, verglichen. Anschließend wird die Kupplung zwischen dem Pumpenrad und der Antriebsmaschine so angesteuert, dass die aktuelle Geschwindigkeit der Geschwindigkeitsvorgabe entspricht. Die Drehzahl der Antriebsmaschine kann hierbei direkt von der Anforderung des Nebenabtriebs gesteuert sein. Dies kann beispielsweise dergestalt erfolgen, dass die elektronische Steuereinheit die Antriebsmaschine ansteuert, wobei die elektronische Steuereinheit das Ansteuerungssignal aus Signalen, welche beispielsweise aus den Steuerelementen der Arbeitshydraulik stammen, erzeugt. Somit ist es möglich, das Fahrzeug mit konstanter Fahrgeschwindigkeit zu betreiben und der Arbeitshydraulik veränderbare Antriebsdrehzahlen bereitzustellen.

In einer weiteren Ausgestaltungsform besteht die Möglichkeit, die Zugkraft des Fahrzeugs zu begrenzen, damit sich die Fahrzeugräder bei zu großem Fahrwiderstand nicht in den Untergrund eingraben. Dies ist insbesondere bei Gradienten von großer Bedeutung. Die Begrenzung der Zugkraft und somit des Drehmoments wird vorzugsweise dadurch gelöst, dass die Kupplung zwischen der Antriebsmaschine und dem Pumpenrad so angesteuert wird, dass unabhängig von der Drehzahl der Antriebsmaschine ein aktuelles Drehmoment des Turbinenrades des hydrodynamischen Drehmomentwandlers eine zuvor definierte Drehmomentvorgabe nicht überschreitet. Das Drehmoment des Turbinenrades kann beispielsweise durch Drehmomentsensoren am Turbinenrad oder an den dem Turbinenrad nachfolgenden Bauteilen ermittelt werden. Es besteht jedoch auch die Möglichkeit, das Drehmoment rechnerisch zu ermitteln, wobei die Abtriebsdrehzahl des hydrodynamischen

5 Drehmomentwandler und die Antriebsdrehzahl des hydrodynamischen Drehmomentwandler sowie die Drehzahl des Pumpenrades berücksichtigt werden. Insbesondere durch die Ermittlung oder Messung der Drehzahl des Pumpenrades kann aus der Wandlerkennung das Drehmoment exakt ermittelt werden.

10 Soll die Fahrgeschwindigkeit konstant gehalten werden und das Fahrzeug befindet sich auf einer Gefällstrecke und somit im Schubbetrieb, kann zusätzlich automatisiert die Betriebsbremse des Fahrzeugs zugeschaltet werden.

15 Befindet sich die Kupplung zwischen der Antriebsmaschine und dem Pumpenrad innerhalb des Wandlergehäuses und wird diese Kupplung über einen Kolben betätigt, so wirkt auf den Kolben einerseits die Betätigungskraft und andererseits der Wandlerinnendruck. Um die Kupplung exakt im Schlupfbetrieb betreiben zu können und die Betätigungskraft, und somit den Betätigungsdruck, optimal einstellen zu können, wird der Wandlerinnendruck beim Ermitteln des
20 Betätigungsdrucks mitberücksichtigt. Der Wandlerinnendruck kann beispielsweise über einen Drucksensor oder rechnerisch über den Betriebszustand des hydrodynamischen Wandler ermittelt werden. Der Betätigungsdruck für die Primärkupplung ist vorzugsweise von der elektronischen Steuereinheit über
25 ein Proportionalventil einstellbar.

30 Der Wandlerinnendruck ist im wesentlichen abhängig von der Pumpendrehzahl, Turbinendrehzahl, Öltemperatur und der durch den Wandler fließenden Ölmenge. Außerdem wird der Wandlerinnendruck auch durch die Öffnungscharakteristika der Ventile vor bzw. nach dem Wandler bestimmt. Die im Wandlerkreislauf auch enthaltenen Durchflußwiderstände, wie z. B. Kühler und Leitungen, müßten bei jeder Fahrzeugin-

stallation ermittelt werden. Die Öltemperatur könnte über einen Temperatursensor gemessen werden.

Der Ölfluß durch den Wandler wird meist mit einer Zahnradpumpe mit konstantem Verdrängungsvolumen gefördert. Diese Zahnradpumpe wird meist mit der Verbrennungsmotordrehzahl angetrieben. Der Ölfluß könnte rechnerisch mittels dieser Drehzahl ermittelt werden.

Weitere Merkmale sind der Figuren-Beschreibung zu entnehmen.

Es zeigen:

- Fig. 1 einen schematischen Aufbau eines Teils des Antriebsstranges;
- Fig. 2 ein Zugkraftgeschwindigkeits-Diagramm beim Betrieb mit konstanter Geschwindigkeit;
- Fig. 3 ein Zugkraftgeschwindigkeits-Diagramm beim Betrieb mit konstanter Geschwindigkeit bei unterschiedlichen Lasteinstellungen der Antriebsmaschine;
- Fig. 4 ein Zugkraftgeschwindigkeits-Diagramm bei konstanter Zugkraft und
- Fig. 5 ein Zugkraftgeschwindigkeits-Diagramm bei konstanter Zugkraft und unterschiedlichen Lasteinstellungen der Antriebsmaschine.

Fig. 1:

Eine nicht gezeigte Antriebsmaschine treibt ein Wandlergehäuse 1 an. Mit der Antriebsmaschine ist ein nicht gezeigter Nebenabtrieb, vorzugsweise eine hydraulische Pumpe, verbunden. Eine Kupplung 2 verbindet bei Aktivierung das Pumpenrad des hydrodynamischen Wandlers. Das Pumpenrad treibt bei Rotation ein Turbinenrad 4 an, welches über eine

nicht gezeigte Verbindung mit einem Lastschaltgetriebe 5 verbunden ist und dieses antreibt. Das Lastschaltgetriebe 5 treibt Antriebsräder 6 an. Eine elektronische Steuereinheit 7 erfaßt über einen Drucksensor 8 und/oder einen Drehzahlsensor 9 und/oder einen Drehzahlsensor 10 und/oder einen Drehzahlsensor 11 sowie über einen Sensor am Fahrpedal 12 und einen Sensor an dem Steuerhebel der Arbeitshydraulik 13 und/oder einen Drehzahlsensor am Getriebe 14 und/oder einen Drehzahlsensor 15 an der Gelenkwelle zwischen dem Getriebe 5 und dem Antriebsrad 6 den Zustand des Antriebsstrangs. Insbesondere ist bei schleifender Kupplung 2 der Druck im Wandlergehäuse 1 sowie das Drehmoment des Turbinenrades 4 von Bedeutung. Durch Kenntnis der Drehzahl des Pumpenrades 3 und Kenntnis einer Drehzahl des Turbinenrades 4 oder im Antriebsstrang nachgeschalteten Bauteilen sowie weiteren Betriebsparametern des Wandlers kann das Drehmoment des Turbinenrades 4 sowie der Druck innerhalb des Wandlergehäuses 1 rechnerisch ermittelt werden. Gibt der Fahrer über das Fahrpedal 12 eine Geschwindigkeitsvorgabe vor und gleichzeitig wird der Steuerhebel 13 betätigt, so wird die Antriebsmaschine dergestalt eingestellt, dass der Nebenabtrieb ausreichend Leistung für die Arbeitshydraulik erzeugt und gleichzeitig die Kupplung 2 dergestalt betätigt, dass das Fahrzeug auf der gewünschten Geschwindigkeitsvorgabe sich bewegt. Um die Kupplung 2 anzusteuern, gibt die elektronische Steuereinheit 7 ein Signal an ein Proportionalventil 16 aus, welches bereits den Innendruck im Wandlergehäuse 1 berücksichtigt, wodurch das Proportionalventil 16 die Betätigungseinrichtung der Kupplung 2 mit Druck beaufschlagt.

Fig. 2:

Stellt der Fahrer eine Geschwindigkeit 17 ein, welche konstant gehalten werden soll, so stellt sich eine Zugkraft 18, welche abhängig vom Fahrwiderstand ist, ein, indem die Kupplung zwischen der Antriebsmaschine und dem Pumpenrad mehr oder weniger geöffnet wird. Im Punkt 19 ist die Kupplung vollständig geschlossen. Bewegt sich das Fahrzeug aufgrund eines Gefälles in den Bereich 20, so kann die konstante Geschwindigkeit durch Aktivieren der Betriebsbremse gehalten werden.

Fig. 3:

Das Fahrzeug befindet sich auf der konstanten Geschwindigkeit 17, wobei die Kupplung zwischen der Antriebsmaschine und dem Pumpenrad des hydrodynamischen Wandlers, je nach geforderter Zugkraft (FZ), betätigt wird. Bei einer mittleren Lastgeberstellung 21 der Antriebsmaschine hält das Fahrzeug die konstante Geschwindigkeit 17 bis zum Punkt 22 und verringert dann die Fahrgeschwindigkeit auf der Leistungslinie der mittleren Lastgeberstellung 21. Hierbei ist die Kupplung zwischen der Antriebsmaschine und dem Pumpenrad geschlossen.

Fig. 4:

Die vorgewählte maximale Zugkraft 23 begrenzt die Zugkraft des Fährantriebs. Im Bereich 24 wird die Kupplung zwischen dem Antriebsmotor und dem Pumpenrad so angesteuert, dass am Turbinenrad eine maximale Zugkraft 23 nicht überschritten wird. Die überschüssige Leistung steht dem Nebenabtrieb zur Verfügung.

Fig. 5:

Die Leistungslinie bei einer mittleren Lastgeberstellung 21 und die Vorgabe der maximalen Zugkraft 23 begrenzt einen Bereich 25, innerhalb welchem die Kupplung zwischen
5 der Antriebsmaschine und dem Pumpenrad dergestalt aktiviert wird, dass die maximale Zugkraft 23 nicht überschritten wird. Die überschüssige Leistung steht dem Nebenabtrieb zur Verfügung.

Bezugszeichen

	1	Wandlergehäuse
5	2	Kupplung
	3	Pumpenrad
	4	Turbinenrad
	5	Lastschaltgetriebe
	6	Antriebsräder
10	7	elektronische Steuereinheit
	8	Drucksensor
	9	Drehzahlsensor
10	10	Drehzahlsensor
	11	Drehzahlsensor
15	12	Fahrpedal
	13	Steuerhebel
	14	Drehzahlsensor
	15	Drehzahlsensor
	16	Proportionalventil
20	17	Geschwindigkeit
	18	Zugkraft
	19	Punkt
	20	Bereich
	21	mittlere Lastgeberstellung
25	22	Punkt
	23	maximale Zugkraft
	24	Bereich
	25	Bereich

P a t e n t a n s p r ü c h e

1. Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs zum
5 Antrieb eines Mobil-Fahrzeugs mit einer Antriebsmaschine,
welcher einerseits über einen hydrodynamischen Drehmoment-
wandler mit einem Pumpenrad (3) und einem Turbinenrad (4)
ein schaltbares Untersetzungsgetriebe (5) zum Antrieb des
Fahrantriebs und andererseits einen Nebenabtrieb zum An-
trieb mindestens einer hydraulischen Pumpe antreibt, wobei
10 das Pumpenrad (3) über eine Kupplung (2) mit der Antriebs-
maschine verbindbar ist und das Turbinenrad (4) mit dem
Untersetzungsgetriebe (5) in Verbindung steht, dadurch
g e k e n n z e i c h n e t , dass die Kupplung (2) so
15 angesteuert wird, dass unabhängig von der Drehzahl der An-
triebsmaschine eine aktuelle Geschwindigkeit des Mobil-
Fahrzeugs einer Geschwindigkeitsvorgabe entspricht.

2. Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs zum
20 Antrieb eines Mobil-Fahrzeugs mit einer Antriebsmaschine,
welcher einerseits über einen hydrodynamischen Drehmoment-
wandler mit einem Pumpenrad (3) und einem Turbinenrad (4)
ein schaltbares Untersetzungsgetriebe (5) zum Antrieb des
Fahrantriebs und andererseits einen Nebenabtrieb zum An-
trieb mindestens einer hydraulischen Pumpe antreibt, wobei
25 das Pumpenrad (3) über eine Kupplung (2) mit der Antriebs-
maschine verbindbar ist, dadurch g e k e n n -
z e i c h n e t , dass die Kupplung (2) so angesteuert
wird, dass unabhängig von der Drehzahl der Antriebsmaschine
30 ein aktuelles Drehmoment des Turbinenrades (4) eine zuvor
definierte Drehmomentvorgabe nicht überschreitet.

3. Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass im Schubbetrieb bei Überschreiten der Geschwindigkeitsvorgabe eine Betriebsbremse aktiviert wird.

5

4. Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Betriebsbremse dergestalt aktiviert wird, dass die aktuelle Geschwindigkeit der Geschwindigkeitsvorgabe entspricht.

10

5. Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Kupplung (2) in Abhängigkeit der Drehzahl der Antriebsmaschine und der Differenz zwischen der aktuellen Geschwindigkeit und der Geschwindigkeitsvorgabe angesteuert wird.

15

6. Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Kupplung (2) in Abhängigkeit der Drehzahl der Antriebsmaschine und der Differenz zwischen dem aktuellen Drehmoment und der Drehmomentvorgabe angesteuert wird.

20

7. Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Kupplung (2) sich innerhalb eines Wandlergehäuses (1) befindet, und von der sich darin befindlichen Flüssigkeit gekühlt wird.

25

8. Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Geschwindigkeitsvorgabe über ein Fahrpedal (12) einstellbar ist.

30

9. Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Kupplung (2) über eine elektronische Steuereinheit (7) und ein Proportionalventil (16) aktivierbar ist.

5

10. Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Kupplung (2) von einem Betätigungsdruck aktiviert wird, welcher in Abhängigkeit zu einem aktuellen Druck innerhalb des Wandlergehäuses (1) eingestellt wird.

11. Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Kupplung sich außerhalb des Wandlergehäuses befindet und von einer Kühlflüssigkeit gekühlt wird.

15

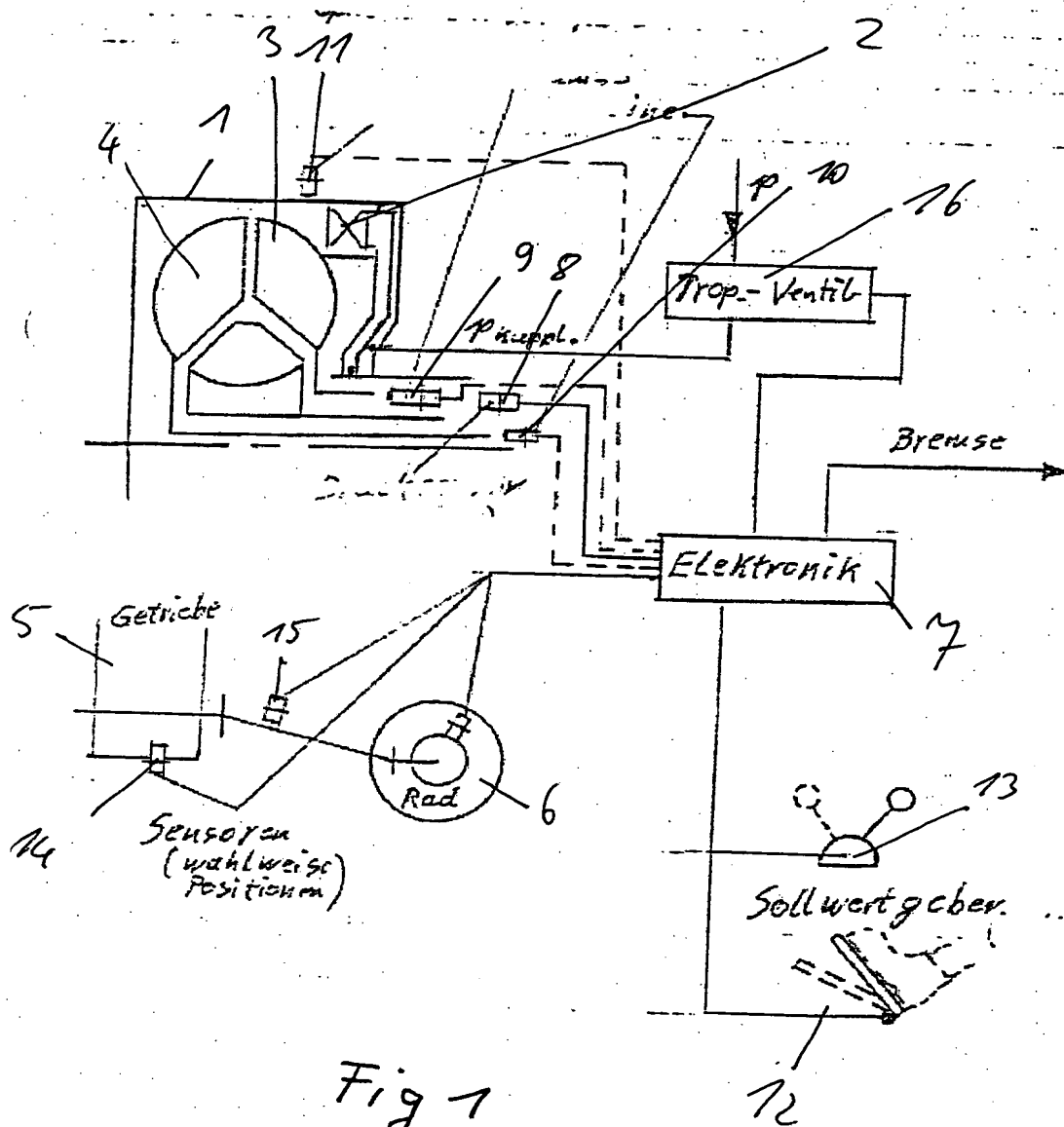
Zusammenfassung

Verfahren zum Betrieb eines Antriebsstrangs
zum Antrieb eines Mobil-Fahrzeugs

5

Ein Mobil-Fahrzeug soll mit konstanter Geschwindigkeit
betrieben werden, wobei die Antriebsmaschine, welche über
1 einen hydrodynamischen Drehmomentwandler ein Untersetzungs-
getriebe (5) antreibt, in ihrer Drehzahl variiert. Hierfür
wird eine Kupplung (2), welche zwischen der Antriebsmaschi-
ne und dem Pumpenrad (3) angeordnet ist, dergestalt ange-
steuert, dass eine aktuelle Geschwindigkeit des Fahrzeugs
15 der Geschwindigkeitsvorgabe entspricht.

Fig. 1



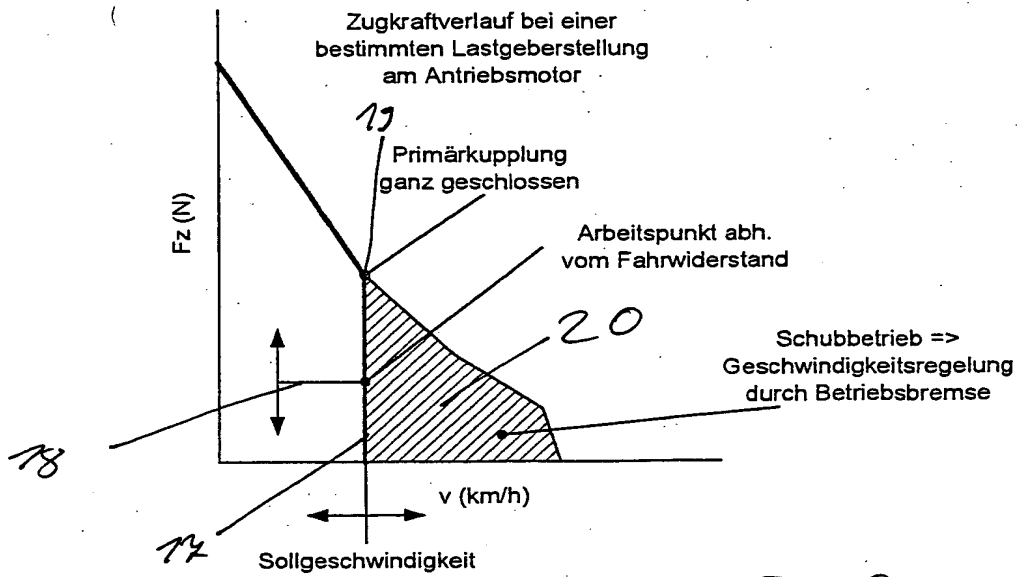


Fig 2

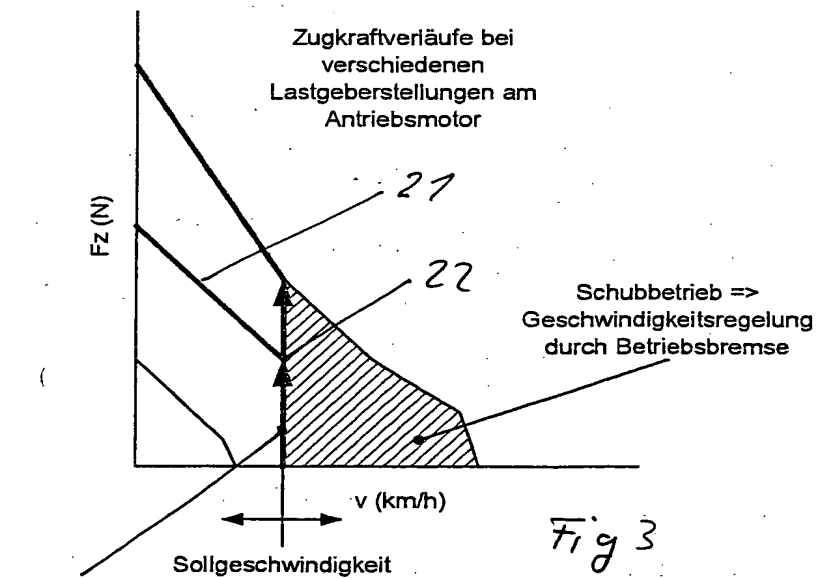


Fig 3

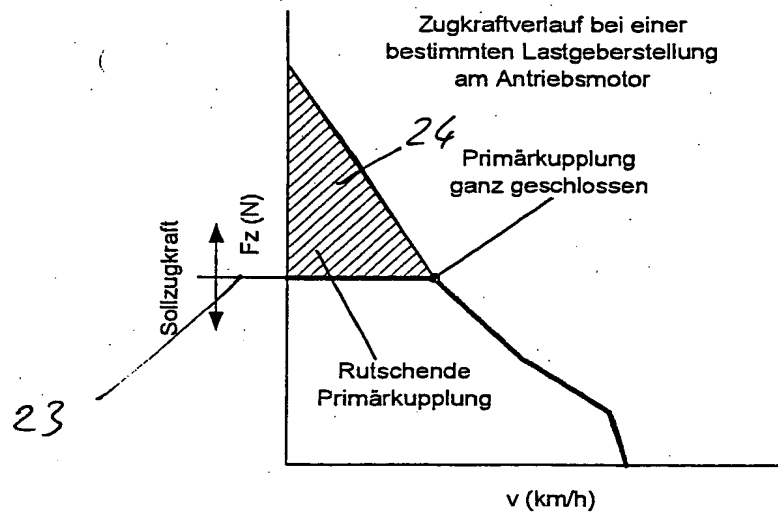


Fig 4

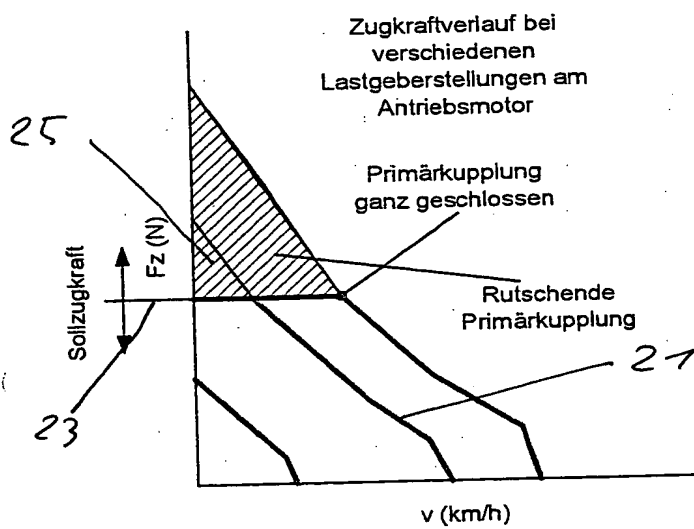


Fig 5